

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2 0 0 2 年 1 2 月 1 1 日

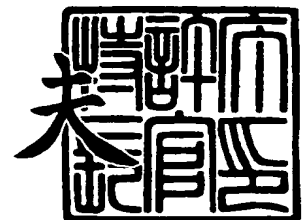
出 願 番 号  
Application Number: 特 願 2 0 0 2 - 3 5 9 8 0 5  
[ST. 10/C]: [ J P 2 0 0 2 - 3 5 9 8 0 5 ]

出 願 人  
Applicant(s): ペンタックス株式会社

2 0 0 3 年 1 0 月 6 日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今 井 康



【書類名】 特許願

【整理番号】 P4990

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G02B 7/00  
G02B 7/04

【発明者】

【住所又は居所】 東京都板橋区前野町 2 丁目 3 6 番 9 号 ペンタックス株式会社内

【氏名】 野村 博

【発明者】

【住所又は居所】 東京都板橋区前野町 2 丁目 3 6 番 9 号 ペンタックス株式会社内

【氏名】 田中 均

【発明者】

【住所又は居所】 東京都板橋区前野町 2 丁目 3 6 番 9 号 ペンタックス株式会社内

【氏名】 佐々木 啓光

【特許出願人】

【識別番号】 000000527

【氏名又は名称】 ペンタックス株式会社

【代理人】

【識別番号】 100083286

【弁理士】

【氏名又は名称】 三浦 邦夫

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 001971

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9704590

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 レンズ間隔可変機構

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 第 1 のレンズ群を支持した、光軸方向の直進移動が可能な第 1 レンズ枠；

第 2 のレンズ群を支持し、上記第 1 レンズ枠に対して一定角度の相対回転が可能な光軸方向移動を規制した第 2 レンズ枠；

上記第 1 レンズ枠と第 2 レンズ枠にそれぞれ形成した互いに嵌合関係となる一対の筒状部；

この一対の筒状部の嵌合面のいずれか一方に周方向に間隔をおいて形成した、周方向及び軸方向の双方に対して傾斜した複数の傾斜カム面と、他方に形成した、この傾斜カム面に対応するフォロア突起；

この傾斜カム面とフォロア突起とが常時当接する方向に上記第 1 レンズ枠を移動付勢するばね手段；及び

上記第 2 レンズ枠に正逆の回転を与える正逆回転駆動手段；  
を有することを特徴とするレンズ間隔可変機構。

【請求項 2】 請求項 1 記載のレンズ間隔可変機構において、傾斜カム面の両端部には、上記フォロア突起を安定して保持するための凹部が形成されているレンズ間隔可変機構。

【請求項 3】 請求項 1 または 2 記載のレンズ間隔可変機構において、上記第 1 のレンズと第 2 のレンズは、ズームレンズ系を構成するレンズ群中の 2 つのレンズ群であって、短焦点距離端から中間焦点距離に至る領域と該中間焦点距離から長焦点距離端に至る領域とで間隔を二段階に変化させ、

上記第 1 レンズ枠と第 2 レンズ枠は、光軸方向に直進案内された 2 レンズ群ブロックに支持されており、

この 2 レンズ群ブロックの移動位置は、回転駆動されるカム環によって制御され、

上記第 2 レンズ枠の正逆回転駆動手段は、

このカム環と相対回転は自在で光軸方向には一緒に移動する直進案内環の周面

に、一定角度の往復回転を可能に支持された切替駒と；

この切替駒を上記カム環の回転に連動させて上記中間焦点距離において往復移動させる切替駒移動機構と；

この切替駒の往復移動を第2レンズ枠に伝達して往復回転させる伝達機構と；  
を有しているレンズ間隔可変機構。

#### 【発明の詳細な説明】

##### 【0001】

##### 【技術分野】

本発明は、レンズ間隔可変機構に関する。

##### 【0002】

##### 【従来技術及びその問題点】

本出願人は、中間の焦点距離で構成レンズ群のうちの2つのレンズ群の間隔を切り替えるズームレンズ系を提案した。具体的には、焦点距離を変化させる可動の複数の変倍レンズ群を有すること；少なくとも一つの変倍レンズ群は、2つのサブ群を有し、その一方のサブ群が、他方のサブ群との関係において光軸方向の両移動端のいずれか一方に選択して位置する可動サブ群である切替群であること；短焦点距離端から中間焦点距離に至る短焦点距離側ズーミング域と、中間焦点距離から長焦点距離端に至る長焦点距離側ズーミング域とで、切替群中の可動サブ群は互いに異なるいずれか一方の移動端に位置すること；及び切替群と他の変倍レンズ群のズーミング基礎軌跡は、中間焦点距離において不連続であり、可動サブ群の位置に応じ、所定の像面に結像するように定められていること；を特徴とするズームレンズ系である（特開2000-275518号）。

##### 【0003】

このズームレンズ系を実現するには、中間焦点距離で2つのサブ群（レンズ群）の間隔を変化させなければならない。

##### 【0004】

##### 【特許文献】

特開2000-275518号公報

## 【0005】

## 【発明の目的】

本発明は、例えば以上のようなズームレンズ系に使用できる、構成が簡単なレンズ間隔可変機構を得ることを目的とする。

## 【0006】

## 【発明の概要】

本発明は、第1のレンズ群を支持した、光軸方向の直進移動が可能な第1レンズ枠；第2のレンズ群を支持し、第1レンズ枠に対して一定角度の相対回転が可能な光軸方向移動を規制した第2レンズ枠；第1レンズ枠と第2レンズ枠にそれぞれ形成した互いに嵌合関係となる一对の筒状部；この一对の筒状部の嵌合面のいずれか一方に周方向に間隔をおいて形成した、周方向及び軸方向の双方に対して傾斜した複数の傾斜カム面と、他方に形成した、この傾斜カム面に対応するフォロア突起；この傾斜カム面とフォロア突起とが常時当接する方向に第1レンズ枠を移動付勢するばね手段；及び第2レンズ枠に正逆の回転を与える正逆回転駆動手段；を有することを特徴としている。

## 【0007】

傾斜カム面の両端部には、フォロア突起を安定して保持するための凹部を形成し、レンズ間隔精度及び同心精度を高めることが好ましい。

## 【0008】

第1のレンズと第2のレンズは、例えば上述の特開2000-275518号で提案した短焦点距離端から中間焦点距離に至る領域と該中間焦点距離から長焦点距離端に至る領域とで間隔を二段階に変化させる、ズームレンズ系を構成するレンズ群中の2つのレンズ群である。このズームレンズ鏡筒では、この第1、第2のレンズを支持した第1、第2レンズ枠は、光軸方向に直進案内された2レンズ群ブロックに支持し、この2レンズ群ブロックの移動位置は、回転駆動されるカム環によって制御する。そして、第2レンズ枠の正逆回転駆動手段は、このカム環と相対回転は自在で光軸方向には一緒に移動する直進案内環の周面に、一定角度の往復回動を可能に支持された切替駒と；この切替駒をカム環の回転に連動させて中間焦点距離において往復移動させる切替駒移動機構と；この切替駒の往

復移動を第2レンズ枠に伝達して往復回転させる伝達機構と；によって構成することができる。

#### 【0009】

##### 【発明の実施の形態】

最初に、図1について、本実施形態のズームレンズ鏡筒を適用するズームレンズ光学系を説明する。このズームレンズ系は、物体側から順に、正のパワーの第1レンズ群L1、負のパワーの第2レンズ群L2、正のパワーの第3レンズ群L3、及び負のパワーの第4レンズ群L4からなっている。第2レンズ群L2と第3レンズ群L3は、中間焦点距離域（モード切替区間）において互いの間隔を変化させる（ワイド域（ワイドモード）での長間隔をテレ域（テレモード）での短間隔に変化させる）間隔変化群（L23とする）であり、ワイド域、テレ域ではそれぞれ一体に移動する。第1レンズ群L1と第4レンズ群L4は、常時一体に移動する。第1レンズ群L1、間隔変化群L23及び第4レンズ群L4は、短焦点距離端（ワイド端、W）から長焦点距離端（テレ端、T）に至る全ズーム域において像側から被写体側に単調に移動する。この実施形態のズームレンズ鏡筒は、焦点距離を複数段（6段）に設定したステップズームレンズ鏡筒であり、間隔変化群L23は、このステップズームレンズ鏡筒におけるフォーカス群として作用する。すなわち、図1の実線は、フォーカス動作を含むカム軌跡であり、間隔変化群（フォーカスレンズ群）L23の無限遠物体撮影時のズーミング基礎軌跡は一点鎖線で示した。

#### 【0010】

以上のような中間焦点距離における間隔変化群を有するズームレンズ系は、本出願人が特開2000-275518号で提案した。このズームレンズ系は、焦点距離を変化させる可動の複数の変倍レンズ群を有すること；少なくとも一つの変倍レンズ群は、2つのサブ群を有し、その一方のサブ群が、他方のサブ群との関係において光軸方向の両移動端のいずれか一方に選択して位置する可動サブ群である切替群であること；短焦点距離端から中間焦点距離に至る短焦点距離側ズーミング域と、中間焦点距離から長焦点距離端に至る長焦点距離側ズーミング域とで、切替群中の可動サブ群は互いに異なるいずれか一方の移動端に位置するこ

と；及び切替群と他の変倍レンズ群のズーミング基礎軌跡は、上記中間焦点距離において不連続であり、可動サブ群の位置に応じ、所定の像面に結像するように定められていること；を特徴としている。図1に示したステップズームレンズ鏡筒のズーミング軌跡では、中間焦点距離におけるズーミング基礎軌跡の不連続性をなくしている。また、図1では、第1レンズ群L1ないし第4レンズ群L4を単レンズとして図示したが、これらは勿論複数のレンズから構成するのが普通である。

#### 【0011】

図1ないし図19は、本実施形態のズームレンズ鏡筒の全体構造を示している。カメラボディに固定される固定筒11には、図2ないし図5に示すように、その内周面に雌ヘリコイド11aと、光軸と平行な方向の直進案内溝11bとが形成されている。この固定筒11の雌ヘリコイド11aには、ヘリコイド環12の後端部に形成した雄ヘリコイド12aが螺合する。ヘリコイド環12の内周面には、第2直進案内環13が相対回転自在に、光軸方向にはヘリコイド環12と一緒に移動する態様で嵌まっている。すなわち、ヘリコイド環12の内周面には周方向溝12cが形成されており、この周方向溝12cに、第2直進案内環13の外周面に形成した案内突起13aが相対回転自在に嵌まっている。周方向溝12cと案内突起13aは、ヘリコイド環12と第2直進案内環13の使用状態では係合を保持する。第2直進案内環13の後端部には、固定筒11の直進案内溝11bに嵌まる径方向突起13bが形成されている。

#### 【0012】

雄ヘリコイド12aの山部には平歯車12bが形成されていて、この平歯車12bが、固定筒11の内面凹部11c（図2）に位置させて回転自在に支持した駆動ピニオン14と常時噛み合う。したがって、駆動ピニオン14が正逆に回転駆動されると、ヘリコイド環12が回転しながら光軸方向に進退し、ヘリコイド環12と一緒に第2直進案内環13が直進移動する。

#### 【0013】

第2直進案内環13の内周には、カム環15が嵌まっている。図6はこのカム環15の展開形状を示している。このカム環15の後端部外周には、雄ヘリコイ



ド 15 a と、この雄ヘリコイド 15 a の一部から径方向に突出させたガイドピン 15 b が形成されている。雄ヘリコイド 15 a は、第 2 直進案内環 13 の内周面に形成した雌ヘリコイド 13 c に螺合し、ガイドピン 15 b は第 2 直進案内環 13 に貫通させて形成した、周方向成分と光軸方向成分を有する逃がし溝 13 d に嵌まっている。このガイドピン 15 b はさらに、逃がし溝 13 d を貫通してヘリコイド環 12 の内周面に形成された光軸と平行な方向の直進ガイド溝 12 d (図 2) に嵌まっている。従って、カム環 15 は、ヘリコイド環 12 が回転すると、雌ヘリコイド 13 c と雄ヘリコイド 15 a の螺合関係に従って回転しながら光軸方向に直進移動する。カム環 15 の内周面には、雌ヘリコイド 15 c と有底カム溝 15 d (図 6、図 19) が形成されている。

#### 【0014】

カム環 15 の内側には、切替環 16、第 1 レンズ群 L1 を支持する 1 群支持環 17 及び第 1 直進案内環 18 が順番に嵌まっている (図 9 参照)。図 7 は切替環 16 単体の展開形状を示している。切替環 16 と 1 群支持環 17 は相対回転は自在で光軸方向には一緒に移動する一対の環状体である。1 群支持環 17 の後端部外周には、雄ヘリコイド 17 a が形成されており、この雄ヘリコイド 17 a の直前に、切替環 16 の後端部内周に形成した周方向溝 16 a (図 7) に相対回転自在に嵌まるガイド突起 17 b が形成されている。

#### 【0015】

そして、1 群支持環 17 の雄ヘリコイド 17 a はカム環 15 の雌ヘリコイド 15 c に螺合し、切替環 16 の後端部外周に突出形成した回転伝達突起 16 b は、カム環 15 の内周面に形成した光軸と平行な回転伝達溝 15 e に嵌まっている。

#### 【0016】

一方、第 1 直進案内環 18 の後端部外周に形成したガイド突起 18 a は、第 2 直進案内環 13 の内周面に形成した光軸と平行な直進案内溝 13 e に嵌まっており、また、この第 1 直進案内環 18 の外周面に形成した光軸と平行な直進案内溝 18 b (図 9 参照) に、1 群支持環 17 の内周面に形成した直進ガイド突起 17 c (同) が摺動自在に嵌まっている。つまり、第 2 直進案内環 13、第 1 直進案内環 18、1 群支持環 17 は回転せずに、光軸方向に移動する部材である。また

、第1直進案内環18の後端部に形成したフランジ18f（図9）は、カム環15の後端部内周に形成した周方向溝15f（図6）に相対回転自在で光軸方向には一緒に移動するように係合している。

#### 【0017】

従って、カム環15の回転が回転伝達溝15eと回転伝達突起16bを介して切替環16に伝達されると、雌ヘリコイド15cに噛み合う雄ヘリコイド17aを有し第1直進案内環18によって回転を規制されている1群支持枠17が光軸方向に移動する。

#### 【0018】

1群支持環17には、4群支持環19が光軸方向の直進移動を自在にして支持されている。すなわち、第4レンズ群L4を支持する4群支持環19の周囲には、3本の光軸平行腕19aが形成されており、この光軸平行腕19aが1群支持環17の光軸と平行な直進案内溝17dに嵌まっている。

#### 【0019】

また、第2レンズ群L2と第3レンズ群L3を支持する2-3群ブロック20の周囲には、3本の光軸と平行な方向の直進案内腕20aが形成されており、この直進案内腕20aは、第1直進案内環18に形成した光軸と平行な方向の直進案内溝18cに嵌まっている。さらに、この直進案内腕20aの先端に固定したカムフォロア20bは、カム環15の有底カム溝15dに嵌まっている。図10と図11は、この2-3群ブロック20の組立状態と分解状態を示している。このカム溝15dは、図6、図19に示すように、2-3群ブロック20を撮影可能位置に位置させる撮影領域（図19のワイドモード、モード切替区間、テレモード）15d1と、撮影を行わない収納位置に位置させる収納領域（収納位置）15d2と、撮影領域15d1から収納位置15d2に移行させるモード切替領域15d3を有している。このカム溝15の撮影領域15d1の全部とモード切替領域15d3の収納領域15d2側の端部を除く領域は、カムフォロア20bが最小のクリアランスで嵌まる幅狭領域であり、収納領域15d2及びモード切替領域15d3の収納位置側の端部領域は、後方が開放された開放カム領域である。従って、カム環15が回転すると、2-3群ブロック20が有底カム溝15

dに従って光軸方向に直進移動する。なお、カム環15の周方向溝15fに相対回転自在に嵌まる第1直進案内環18のフランジ18fには、2-3群ブロック20が収納位置に位置するときに収納領域15d2の後方に位置してカムフォロア20bを逃げる切欠18f'（図3、図9、図18）が形成されている。

#### 【0020】

そして、この2-3群ブロック20と4群支持環19の間には、該4群支持環19を後方に移動付勢圧縮ばね31が挿入されている。4群支持環19の光軸平行腕19aには、この圧縮ばね31の力に抗して4群支持環19の後退端を規制する、1群支持環17の抜け止め突起17e（図8、図9）に係合する係合突起19b（図8）が形成されており、4群支持環19は、常時は（撮影状態では）1群支持環17に対する後退端に位置する。

#### 【0021】

2-3群ブロック20の具体的構成を説明する前に、以上の構成による動作を纏めて説明すると、次のようになる。駆動ピニオン14を介してヘリコイド環12を回転駆動すると、ヘリコイド環12は回転しながら光軸方向に移動し、回転を規制されている第2直進案内環13がヘリコイド環12と一緒に光軸方向に進退する。ヘリコイド環12の回転は、カム環15に伝達され、カム環15は直進案内されている第1直進案内環18を伴い、回転しながら光軸方向に進退する。そして、カム環15が回転すると、切替環16が直進案内されている1群支持環17を伴いながら、光軸方向に進退する。1群支持環17が収納位置から前方に移動するときには、圧縮ばね31が徐々に伸張して4群支持環19を1群支持環17に対する後退端に位置させる。この後退端が撮影位置（ワイド端）であり、それ以後は1群支持環17と4群支持環19は一緒に移動する。1群支持環17は第1レンズ群L1を搭載し、4群支持環19は第4レンズ群L4を搭載しているから、図1のように、第1レンズ群L1と第4レンズ群L4はズーム域ではヘリコイド環12の回転角に対しリニアに（間隔を変化させることなく）一緒に移動する。

#### 【0022】

また、収納位置では、図3に明らかなように、2-3群ブロック20の前端面

が第1レンズ群L1を固定した1群枠29の後端面に極めて接近または当接する。1群枠29は、1群支持環17の先端部に固定された部材である。このとき、カム溝15dの収納領域15d2は後方が開放されているため、1群枠29を介して、圧縮ばね31の力に抗し2-3群ブロック20が後方に押圧されると、カムフォロア20bがカム溝15dの前側カム面から離れて後退することができ、レンズ鏡筒の収納長が短縮される。収納位置では同時に、第4レンズ群L4を固定した4群枠30が、圧縮ばね31の力により遮光枠35に当接する位置まで後退する。4群枠30は4群支持環19に固定された部材であり、遮光枠35は、ヘリコイド環12の後端面に固定された部材である。

### 【0023】

一方、第1直進案内環18によって直進案内されている2-3群ブロック20の移動位置は、カム環15の内周面に形成されている有底カム溝15dによって規制される（定まる）。2-3群ブロック20は、第2レンズ群L2と第3レンズ群L3を支持しており、カム環15と切替環16は、その連続回転により、第2レンズ群L2と第3レンズ群L3に図1に示す移動軌跡を与える。以下、特に図9ないし図18について、この2-3群ブロック20、カム環15及び切替環16の関連構造を説明する。

### 【0024】

直進案内腕20aとカムフォロア20bは、2-3群移動環21に設けられている。この2-3群移動環21と、先端部押え板22との間に、前方から順に、第2レンズ群L2を支持した2群枠23、第3レンズ群L3を支持した3群枠24、差動連係環25、差動環26及び差動ばね27が収納されている。先端部押え板22は、光軸と平行な直進ガイドピン22aを有し、2群枠23は、この直進ガイドピン22aに摺動自在に嵌まるガイドボス23aを有している。直進ガイドピン22aには2群枠23を後方に押圧する圧縮ばね22bが挿入されている。

### 【0025】

3群枠24（伝達機構）、差動連係環25（伝達機構）、差動環26（伝達機構）は、光軸を中心とする回転部材である。2群枠23と3群枠24は、互いに

嵌合関係となる筒状部を有し、2群枠23の筒状部の外周面には傾斜カム面23bが形成され、3群枠24の筒状部の内周面には、この傾斜カム面23bに係合するフォロア突起24aが形成されている。傾斜カム面23bは、周方向及び軸方向の双方に対して傾斜した直線カム面である。また3群枠24の外周面には、回転伝達突起24bが形成されている。差動連係環25の内周面には、回転伝達溝25aが形成されており、この回転伝達溝25aには3群枠24の回転伝達突起24bが嵌まっていて、差動連係環25と3群枠24が常に一緒に回転する。3群枠24は圧縮ばね22bの付勢力によって後方に押されており、2-3群移動環21に当て付くことにより、その光軸方向位置が定められている。また、差動連係環25の外周面には、強制回転伝達突起25bが形成されており、この強制回転伝達突起25bは差動環26の内周面に形成した強制回転伝達溝26aに嵌まっている。強制回転伝達突起25bと強制回転伝達溝26aの間には周方向の遊びが存在する（図16、図17参照）。

#### 【0026】

差動ばね（伝達機構）27は、トーションばねからなるもので、光軸中心のコイル部27aは、差動連係環25の内面に収納されて摩擦係合し、該コイル部27aから突出させた一対の脚部27bは、差動連係環25に穿設したばね穴25cから径方向外方に突出している。25d（図11）は、差動ばね27が差動連係環25から脱落するのを防ぐ突起である。差動ばね27の一対の脚部27bは、回転伝達突起26bの周方向の両側面に当接するようにトーションが掛けられており、差動環26が回転すると、通常は差動ばね27を介して差動連係環25が連れ回りする。一方、差動連係環25が回転端に達する（差動連係環25に一定以上の回転抵抗が存在する）と、一対の脚部27bが開くように差動ばね27が弾性変形し、差動連係環25に対して差動環26が相対回転する。

#### 【0027】

差動環26の回転伝達突起26bには、径方向の連動ピン26cが固定されており、この連動ピン26cが切替駒28の内面に形成した光軸と平行な方向の回転伝達溝28aに嵌まっている。切替駒28は、図9に示すように、第1直進案内環18に形成した受け溝18dに一定角度だけ周方向に移動できるように支持

されている。そして、その外面に形成したフォロア突起 28b が、切替環 16 の内面に形成した有底切替溝 16c に嵌まっている。

#### 【0028】

有底切替溝 16c は、図 7、図 18 に示すように、テレ区間 16cT、切替区間 16cK、及びワイド区間 16cW を有する。テレ区間 16cT とワイド区間 16cW は、カム環 15 の雌ヘリコイド 15c と同一リードで逆傾斜をなし、切替区間 16cK は、光軸と平行をなしている。このため、カム環 15 と切替環 16 が一緒に回転するとき、切替駒 28 のフォロア突起 28b がテレ区間 16cT とワイド区間 16cW に位置している間は、第 1 直進案内環 18 と切替駒 28 には相対回転が生じない。これに対し、フォロア突起 28b が切替区間 16cK に係合しているときには、第 1 直進案内環 18 に対する切替駒 28 の相対回転が生じる。この相対回転により、図 1 のワイド域では第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 を離間位置に保持し、モード切替区間で、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 を接近位置に移動させ、テレ域では、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 を接近位置に保持する。

#### 【0029】

3 群枠 24 と 2-3 群移動環 21 には、図 14、図 15 に示すように、3 群枠 24 の回動角をワイド位置とテレ位置の切替に必要な充分な角度に規制する回動範囲規制溝 24c とストッパ突起 21a が形成されている。これに対し、切替駒 28 及び差動環 26 の回動角は、この 3 群枠 24 の回動角より大きい角度回転するように設定されており、その差を差動ばね 27 が吸収する。

#### 【0030】

すなわち、いま、図 14 に示すように、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 が隔離している状態において、有底切替溝 16c（切替駒移動機構）とフォロア突起（切替駒移動機構）28b を介して、切替駒 28 に図 16 の反時計方向の回転が与えられると、差動環 26 が回転し、その回転が回転伝達突起 26b と差動ばね 27 の一対の脚部 27b の係合関係で差動連係環 25 に伝達され、3 群枠 24 が同方向に回転する。3 群枠 24 の回動範囲規制溝 24c がストッパ突起 21a に当接すると、常時 3 群枠 24 と一緒に回動する差動連係環 25 の回動も規制

される。差動連係環 25 の回動が規制された後も差動環 26 は同方向に回転し、そのオーバチャージ分を差動ばね 27 が弾性変形して吸収する。そして、3 群枠 24 が回転すると、圧縮ばね 22 b によって後方に移動付勢されている 2 群枠 23 は、フォロア突起 24 a と傾斜カム面 23 b の関係に従って後方に移動し、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 を接近させる（図 15、図 17）。なお、差動環 26 の強制回転伝達溝 26 a と差動連係環 25 の強制回転伝達突起 25 b は、差動連係環 25 に何らかの原因で大きい回動抵抗が存在する結果差動環 26 の回転初期に差動ばね 27 の一對の脚部 27 b が開いてしまったときに、互いに当接して、差動環 26 の回転を強制的に差動連係環 25 に伝達する作用を有する。

#### 【0031】

図 15 と図 17 の状態から切替駒 28 が逆方向（時計方向）に回転すれば、以上とは逆に、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 が隔離する。差動環 25、差動連係環 26 及び差動ばね 27 のオーバチャージ吸収作用は上述の正方向（反時計方向）への回転時と同様である。傾斜カム面 23 b の両端部には、フォロア突起 24 a をテレ位置とワイド位置に安定して保持するための凹部 23 b 1 と 23 b 2 とが形成されている。さらに、両端部にこの凹部 23 b 1 と 23 b 2 を有する傾斜カム面 23 b（及び対応するフォロア突起 24 a）は、2 群枠 23（3 群枠 24）の周方向に等角度間隔で 4 個設けられており、2 群枠 23 と 3 群枠 24 の嵌合関係と相俟ち、ワイド位置とテレ位置でのレンズ群 L2 と L3 のレンズ間隔精度及び同心性を確保する。

#### 【0032】

なお、以上のズームレンズ鏡筒において、2-3 群ブロック 20 の 2-3 群移動枠 21 の後方にはシャッターブロック 32 が固定されており、このシャッターブロック 32 からは、カメラ本体の制御回路に接続される FPC 基板 33 が出ている。また、1 群枠 17 の先端面の内面と、2-3 群ブロック 20 の前端面との間には、遮光蛇腹 34 が位置している。

#### 【0033】

次に、図 19 に基づいて、本ステップズームレンズ鏡筒のフォーカス動作を説明する。本実施形態では、カム環 15 のカム溝 15 d によって（カム環 15 の回

転によって)フォーカシングも行う。このため、ワイドモードで4段(ステップ1、2、3、4)、テレ側で2段(ステップ5、6)の合計6段の焦点距離ステップを有し、各焦点距離ステップにおいてそれぞれ、無限遠撮影位置( $\infty$ 位置)と最短撮影位置(N位置)の間で2-3群ブロック20(第2レンズ群L2と第3レンズ群L3)を光軸方向に移動させるべく、カム溝15d形状が設定されている。より具体的には、カム溝15dは、回転方向の順に、ステップ1の $\infty$ 位置、N位置、ステップ2のN位置、 $\infty$ 位置、ステップ3の $\infty$ 位置、N位置、ステップ4のN位置、 $\infty$ 位置を順番に有し、モード切替区間を挟んで、ステップ5の $\infty$ 位置、N位置、ステップ6のN位置、 $\infty$ 位置を順番に有している。カム環15の回転角(位置)は、設定焦点距離及び被写体距離情報に応じて制御される。

#### 【0034】

このように、隣り合うステップのN位置同士、 $\infty$ 位置同士を隣接させることにより、カム溝15dの形状を単純化し、全長を短くすることができる。

#### 【0035】

以上の実施形態において、第1レンズ群L1、第2レンズ群L2、第3レンズ群L3及び第4レンズ群L4はズームレンズ系を構成し、そのうちの第2レンズ群L2と第3レンズ群L3は、短焦点距離端から中間焦点距離に至る領域と該中間焦点距離から長焦点距離端に至る領域とで、間隔を二段階に変化させる(図1)。そして、この間隔可変の第2レンズ群(第1のレンズ群)L2と第3レンズ群(第2のレンズ群)L3は、それぞれ2群枠(第1レンズ枠)23と3群枠(第2レンズ枠)24に支持(固定)されている。2群枠23は光軸方向に直進案内され、3群枠24は光軸方向移動を規制して回転のみ可能である。

#### 【0036】

2群枠23と3群枠24は、互いに嵌合関係となる筒状部を有し、2群枠23の筒状部の外周面には傾斜カム面23bが形成され、3群枠24の筒状部の内周面には、この傾斜カム面23bに係合するフォロア突起24aが形成されている。傾斜カム面23bは、周方向及び軸方向の双方に対して傾斜している。この2群枠23と3群枠24は、圧縮ばね22bによって、傾斜カム面23bとフォロア突起24aが常時当接する方向に付勢されている。



**【0037】**

このため、切替駒 28、差動環 26、差動ばね 27 及び差動連係環 25 を介して 3 群枠 24 が正逆にさせることにより、圧縮ばね 22b によって後方に移動付勢されている 2 群枠 23 を、フォロア突起 24a と傾斜カム面 23b の関係に従って光軸方向に移動させ、第 2 レンズ群 L2 と第 3 レンズ群 L3 の間隔を広狭二段階に変化させることができる。

**【0038】**

また、傾斜カム面 23b の両端部には、フォロア突起 24a をワイド位置とテレ位置に安定して保持するための凹部 23b1 と 23b2 とが形成されていて、この傾斜カム面 23b は周方向に等角度間隔で 3 個設けられているので、2 群枠 23 と 3 群枠 24 の嵌合関係と相俟ち、ワイド位置とテレ位置でのレンズ群 L2 と L3 のレンズ間隔精度及び同心性を確保することができる。

**【0039】**

以上の実施形態では、切替駒 28 の周方向の往復移動で 3 群枠 24 を正逆に回転させたが、他の機構で 2 群枠 24 を正逆に往復回転させてもよい。

**【0040】**

また、以上の実施形態は、図 1 のズームレンズ系に適用したものであるが、本発明は、間隔を広狭二段階に変化させる 2 つのレンズ群を有するレンズ間隔可変機構一般に用いることができる。

**【0041】****【発明の効果】**

本発明によれば、第 2 レンズ枠の正逆回転で間隔を変化させることができる、構成が簡単なレンズ間隔可変機構を得ることができる。

**【図面の簡単な説明】****【図 1】**

本発明によるズームレンズ鏡筒を適用する、切替群を有するステップズームレンズ系のズーミング基礎軌跡を示す図である。

**【図 2】**

本発明によるズームレンズ鏡筒の一実施形態を示す分解斜視図である。

【図 3】

同ズームレンズ鏡筒の収納状態における上半断面図である。

【図 4】

同ズームレンズ鏡筒のワイド端無限遠撮影状態における上半断面図である。

【図 5】

同ズームレンズ鏡筒のテレ端無限遠撮影状態における上半断面図である。

【図 6】

同ズームレンズ鏡筒のカム環の内周面の展開図である。

【図 7】

同ズームレンズ鏡筒の切替環の内周面の展開図である。

【図 8】

同ズームレンズ鏡筒の 1 群支持環と 4 群枠との係止構造を示す上半断面図である。

【図 9】

同ズームレンズ鏡筒の切替環、1 群支持環及び第 1 直進案内環の分解斜視図である。

【図 10】

同ズームレンズ鏡筒の 2-3 群ブロックの斜視図である。

【図 11】

同 2-3 群ブロックの分解斜視図である。

【図 12】

同 2-3 群ブロックを含む切替機構部分の上半断面図である。

【図 13】

同 2-3 群ブロック中の差動連係環、差動環及び差動ばねによるオーバチャージ機構を示す斜視図である。

【図 14】

同 2-3 群ブロックのワイドモード時の状態を示す展開図である。

【図 15】

同 2-3 群ブロックのテレモード時の状態を示す展開図である。

【図 16】

同 2-3 群ブロックのワイドモード時の状態を示す正面図である。

【図 17】

同 2-3 群ブロックのテレモード時の状態を示す正面図である。

【図 18】

同 2-3 群ブロックのワイドモードとテレモードの切替状態を示す展開図である。

【図 19】

カム環のカム形状の展開図である。

【符号の説明】

L 1 第 1 レンズ群

L 2 第 2 レンズ群 (第 1 のレンズ群)

L 3 第 3 レンズ群 (第 2 のレンズ群)

L 4 第 4 レンズ群

L 2 3 間隔変化群

1 1 固定筒

1 1 a 雌ヘリコイド

1 1 b 直進案内溝

1 1 c 内面凹部

1 2 ヘリコイド環

1 2 a 雄ヘリコイド

1 2 b 平歯車

1 2 c 周方向溝

1 2 d 直進ガイド溝

1 3 第 2 直進案内環

1 3 a 案内突起

1 3 b 径方向突起

1 3 c 雌ヘリコイド

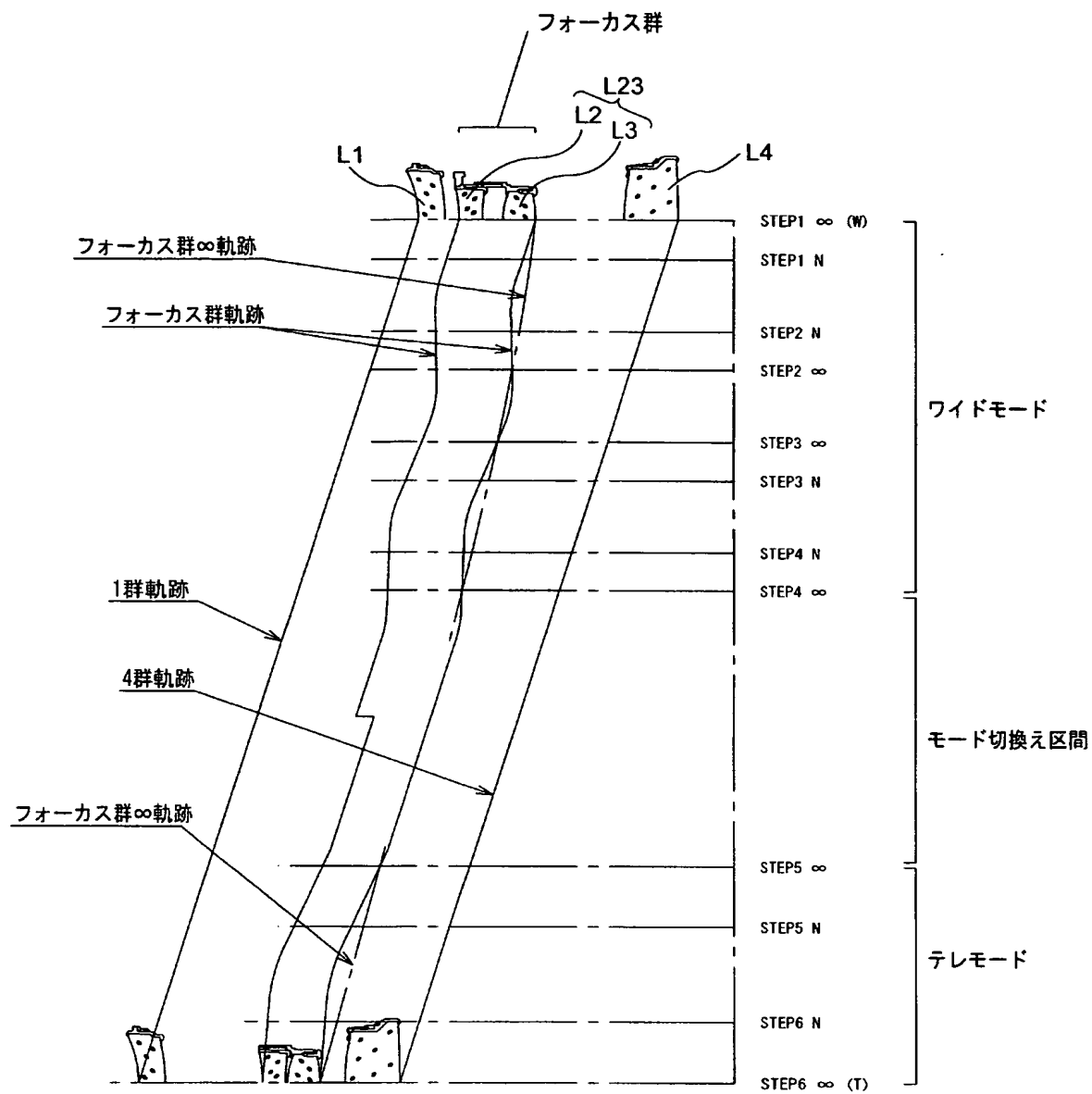
- 13 d 逃がし溝
- 14 駆動ピニオン
- 15 カム環
  - 15 a 雄ヘリコイド
  - 15 b ガイドピン
  - 15 c 雌ヘリコイド
  - 15 d 有底カム溝
  - 15 e 回転伝達溝
- 16 切替環
  - 16 a 周方向溝
  - 16 b 回転伝達突起
  - 16 c 有底切替溝 (切替駒移動機構)
  - 16 c T テレ区間
  - 16 c K 切替区間
  - 16 c W ワイド区間
- 17 1群支持環
  - 17 a 雄ヘリコイド
  - 17 b ガイド突起
  - 17 c 直進ガイド突起
  - 17 e 抜け止め突起
- 18 第1直進案内環
  - 18 a ガイド突起
  - 18 b 直進案内溝
  - 18 c 直進案内溝
  - 18 d 受け溝
  - 18 f フランジ
  - 18 f' 切欠
- 19 4群支持環
  - 19 a 光軸平行腕

- 1 9 b 係合突起
- 2 0 2 - 3 群ブロック
- 2 0 a 直進案内腕
- 2 0 b カムフォロア
- 2 1 2 - 3 群移動環
- 2 1 a ストップ突起
- 2 2 先端部押え板
- 2 2 a 直進ガイドピン
- 2 2 b 圧縮ばね
- 2 3 2 群枠 (第 1 レンズ枠)
- 2 3 a ガイドボス
- 2 3 b 傾斜カム面
- 2 4 3 群枠 (第 2 レンズ枠) (伝達機構)
- 2 4 a フォロア突起
- 2 4 b 回転伝達突起
- 2 4 c 回動範囲規制溝
- 2 5 差動連係環 (伝達機構)
- 2 5 a 回転伝達溝
- 2 5 b 強制回転伝達突起
- 2 5 c ばね穴
- 2 6 差動環 (伝達機構)
- 2 6 a 強制回転伝達溝
- 2 6 b 回転伝達突起
- 2 6 c 連動ピン
- 2 7 差動ばね (伝達機構)
- 2 7 b 脚部
- 2 8 切替駒
- 2 8 a 回転伝達溝
- 2 8 b フォロア突起 (切替駒移動機構)

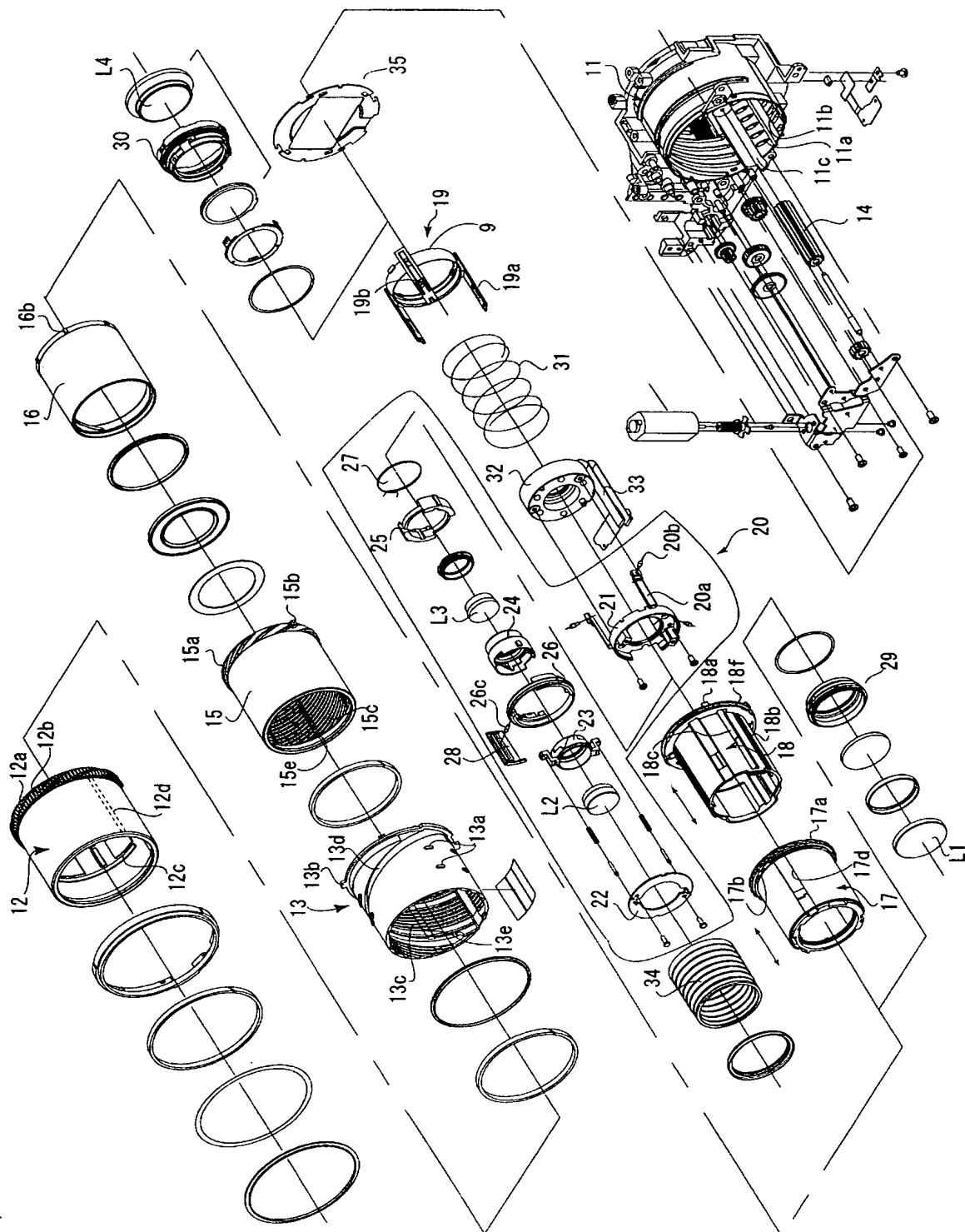
- 2 9 1 群枠
- 3 0 4 群枠
- 3 1 圧縮ばね
- 3 2 シャッタブロック
- 3 3 F P C 基板
- 3 4 遮光蛇腹
- 3 5 遮光板

【書類名】 図面

【図 1】

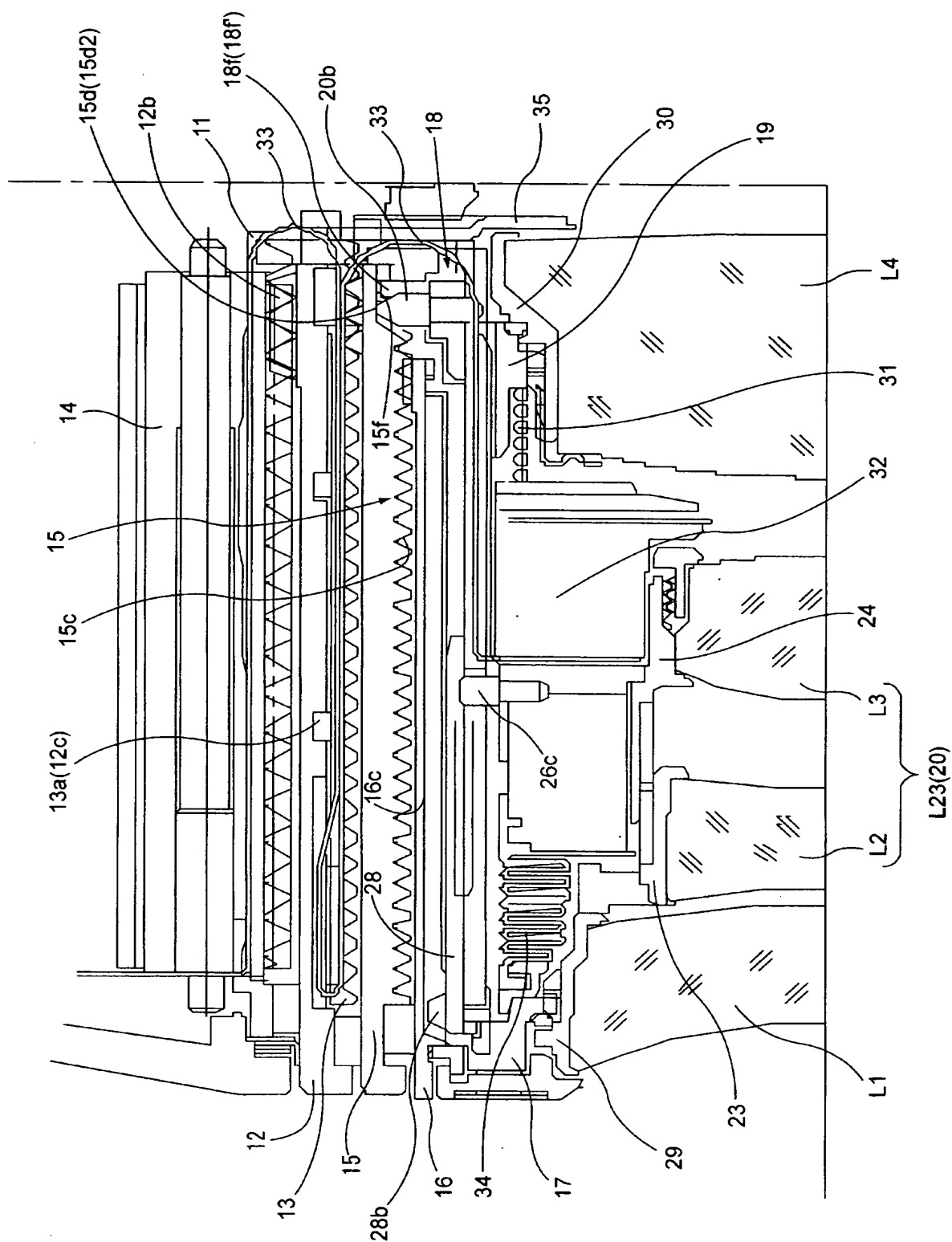


【図 2】

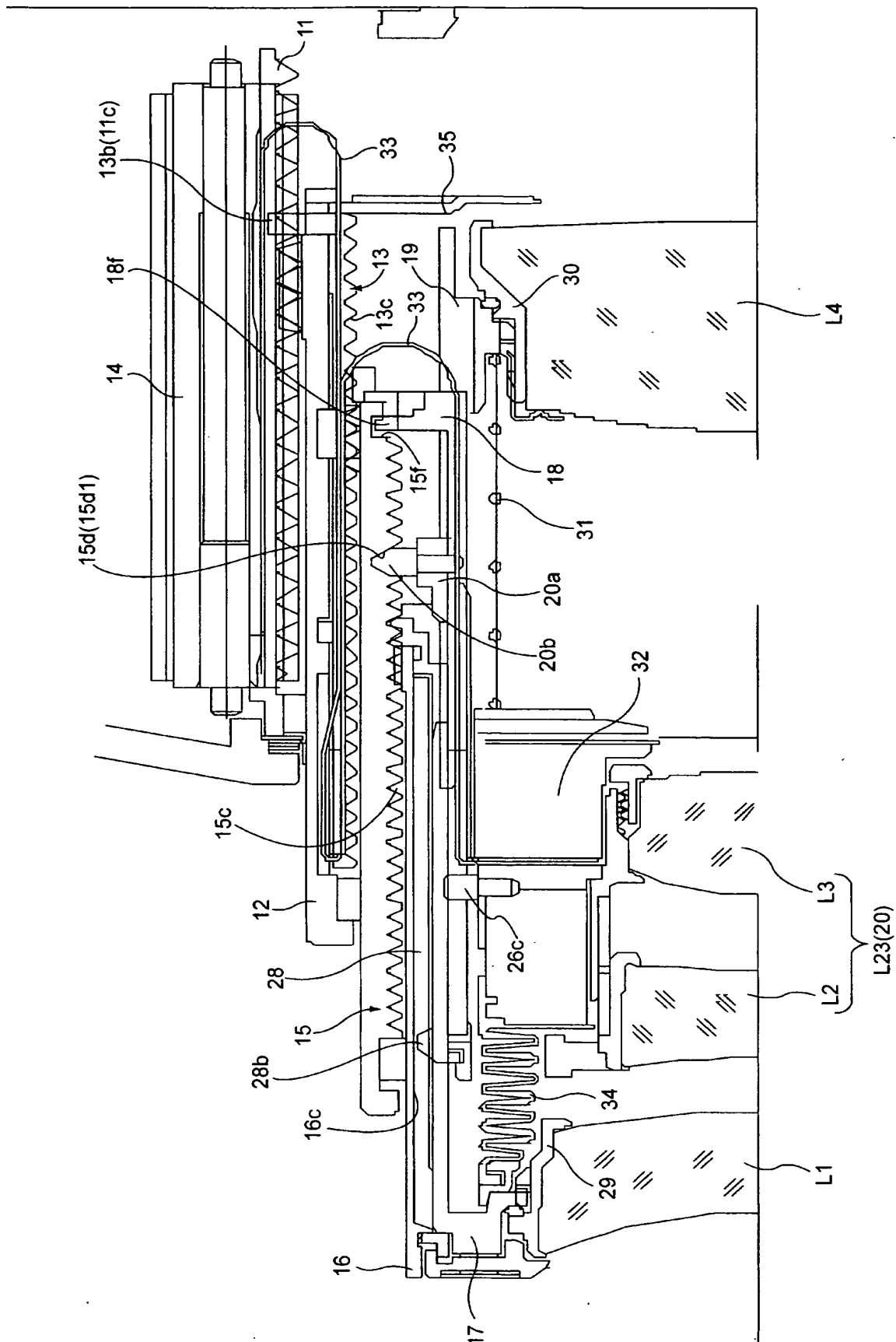




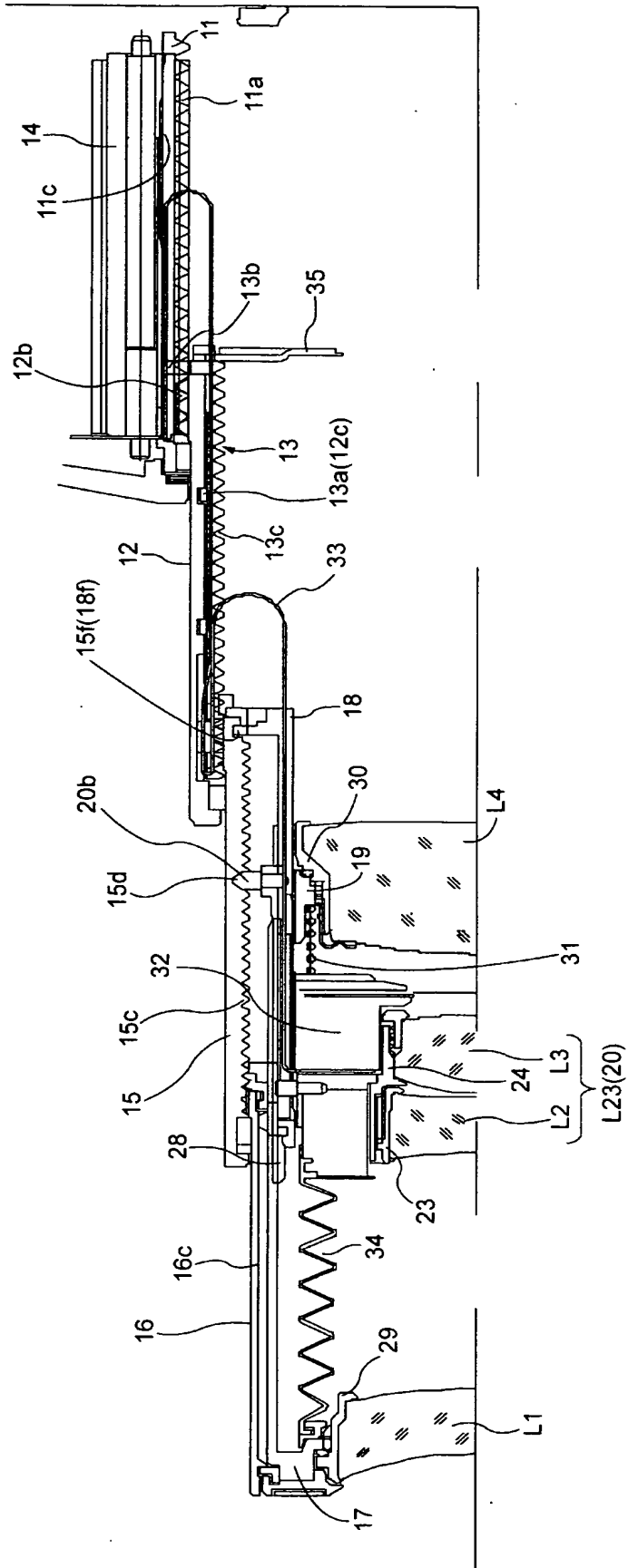
【図 3】



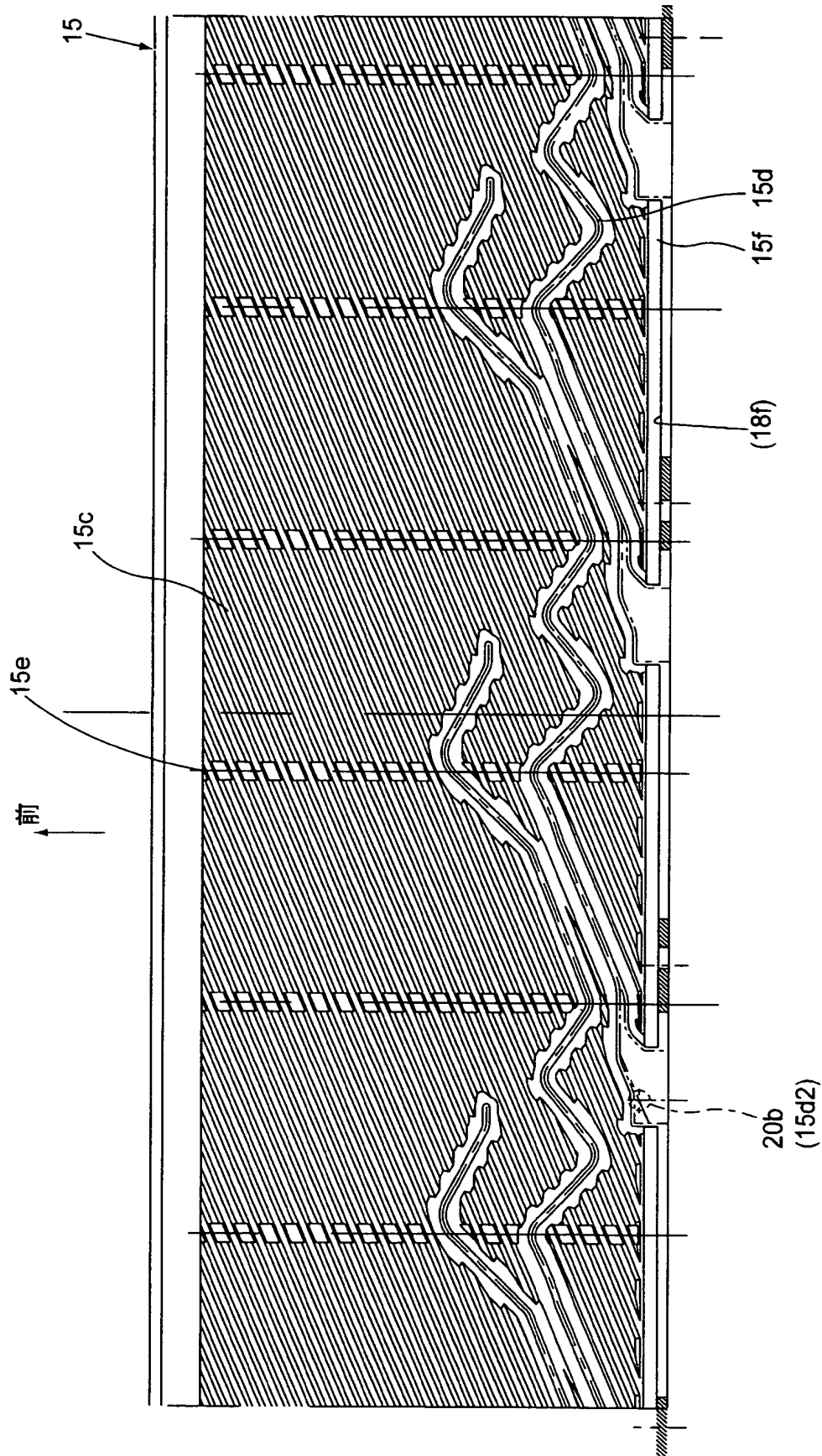
【図 4】



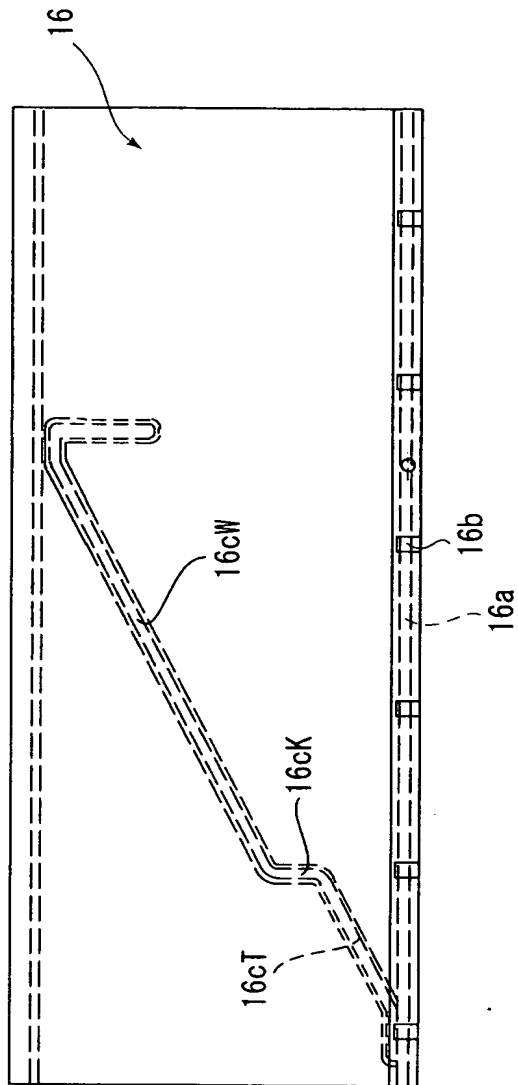
【図 5】



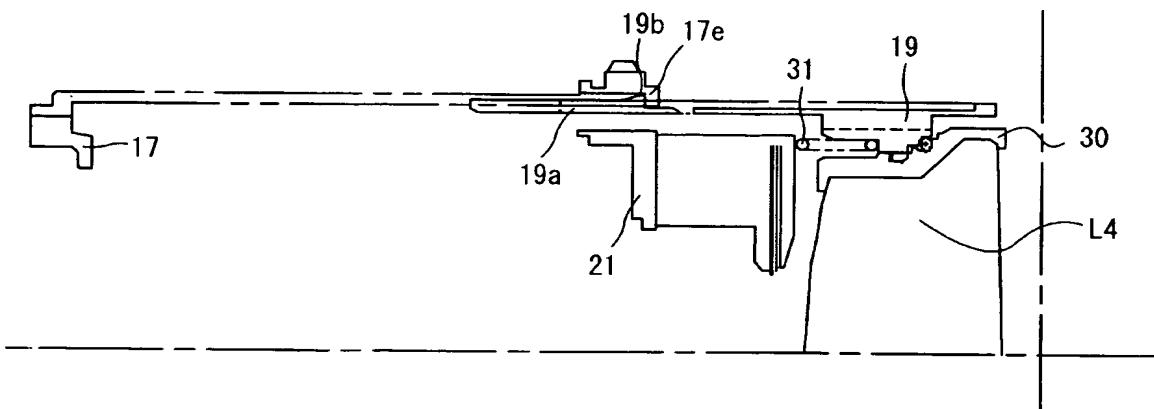
【図 6】



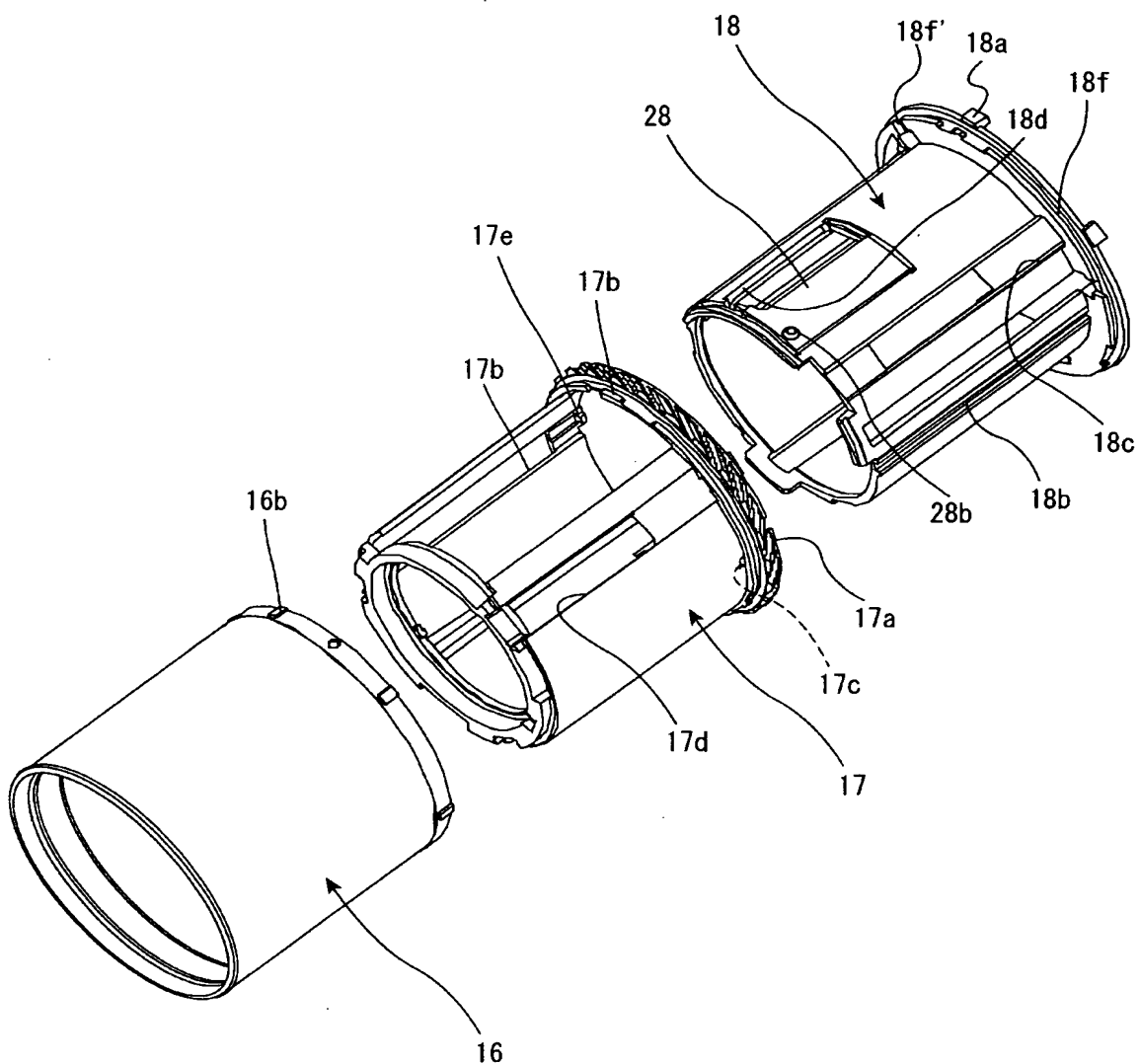
【図 7】



【図 8】

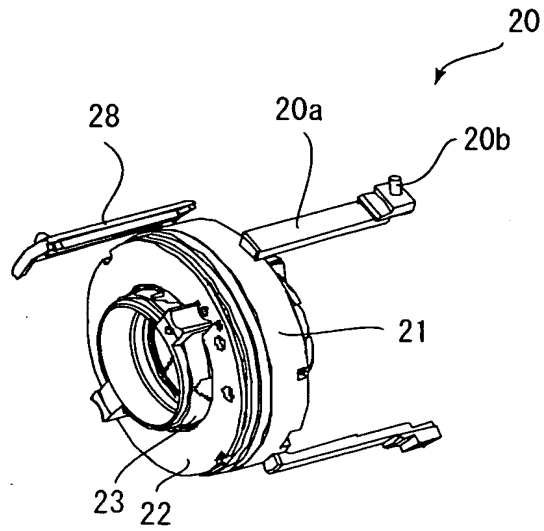


【図 9】

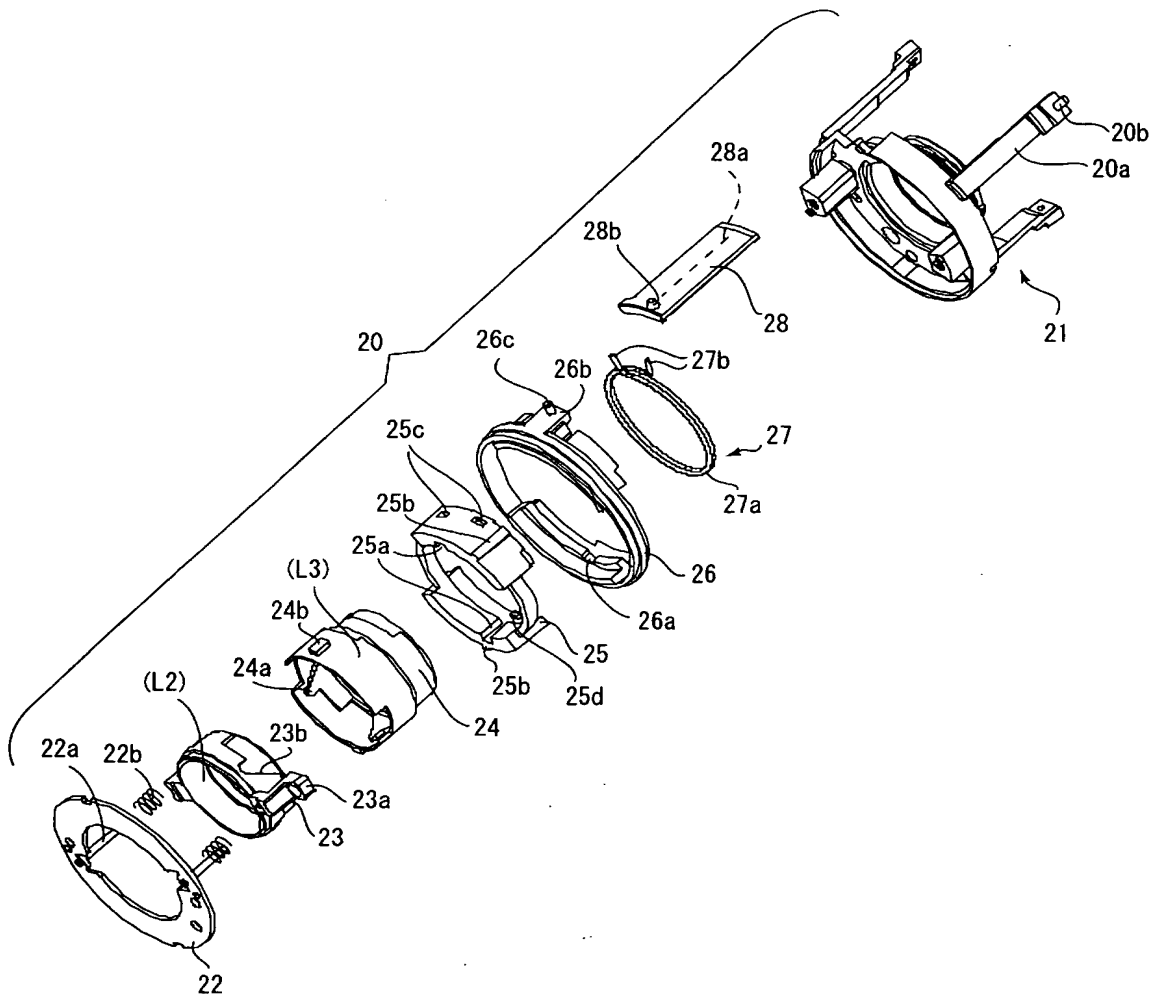




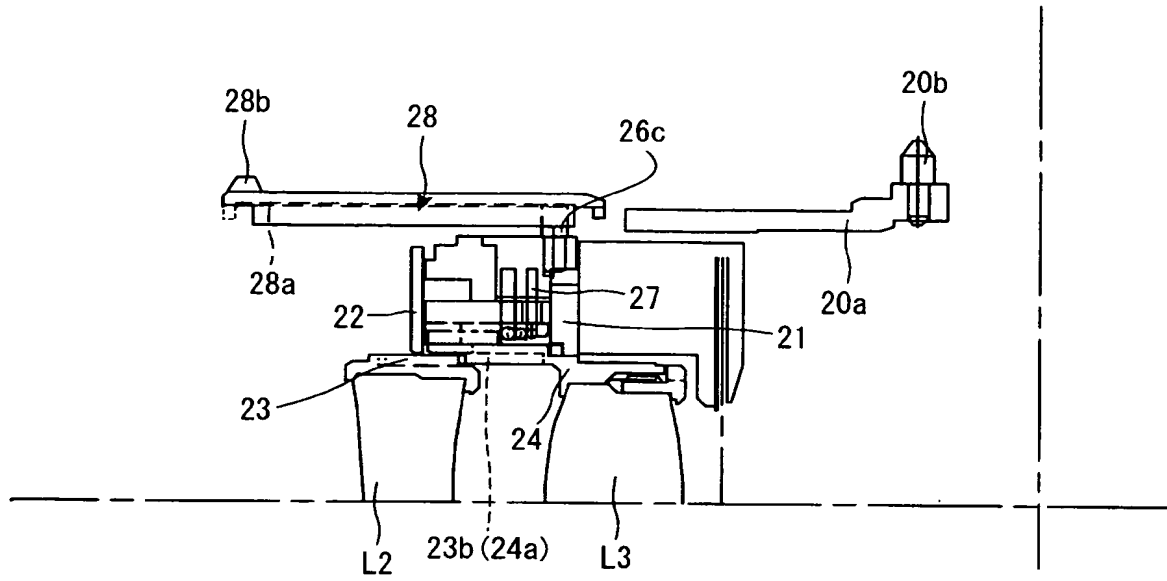
【図 10】



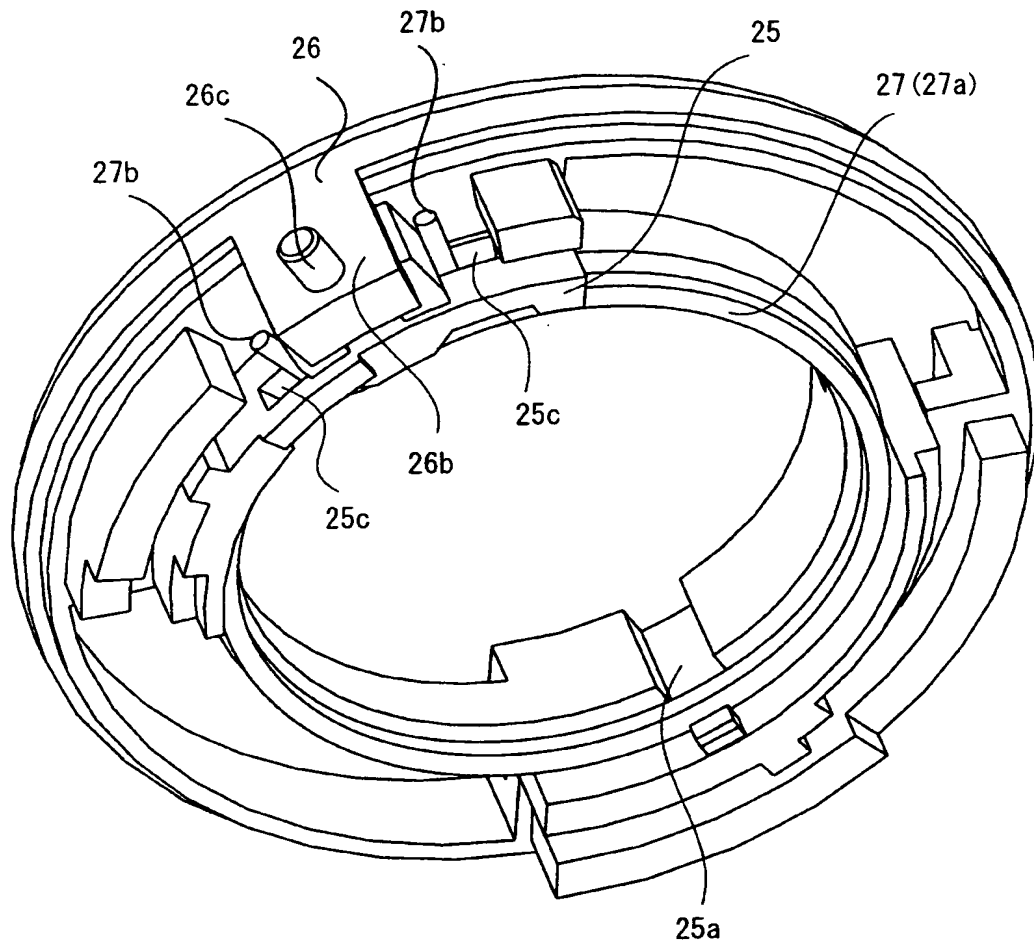
【図 11】



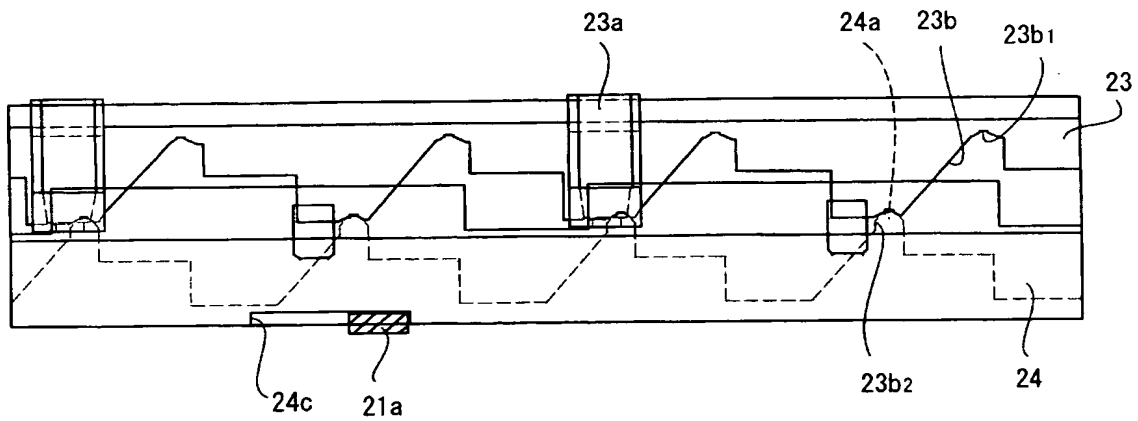
【図 12】



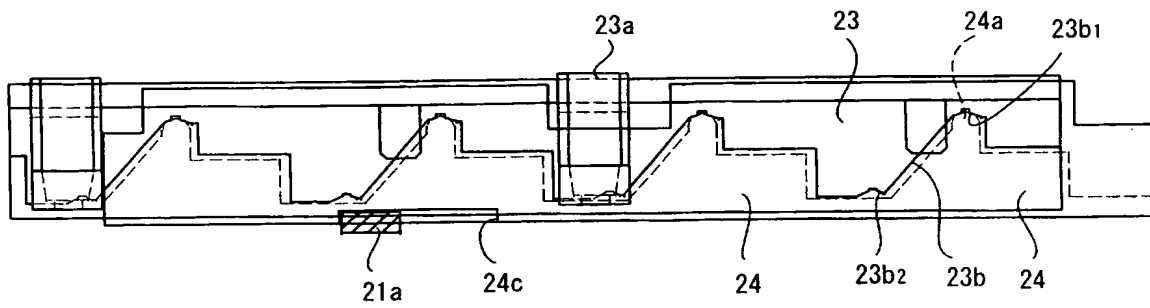
【図 13】



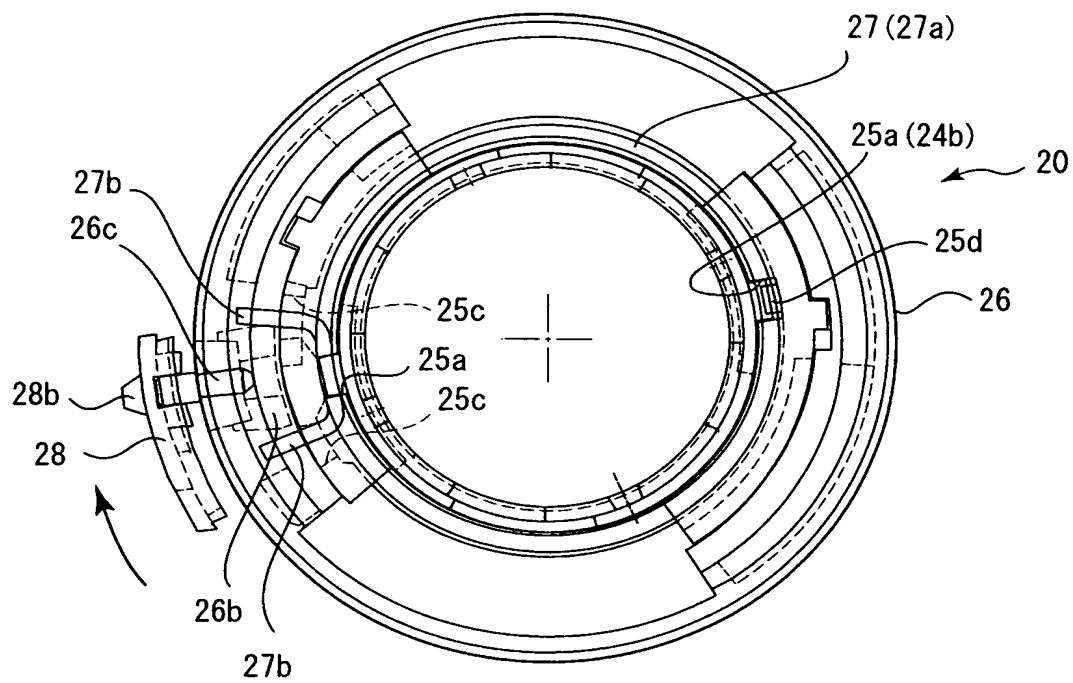
【図 14】



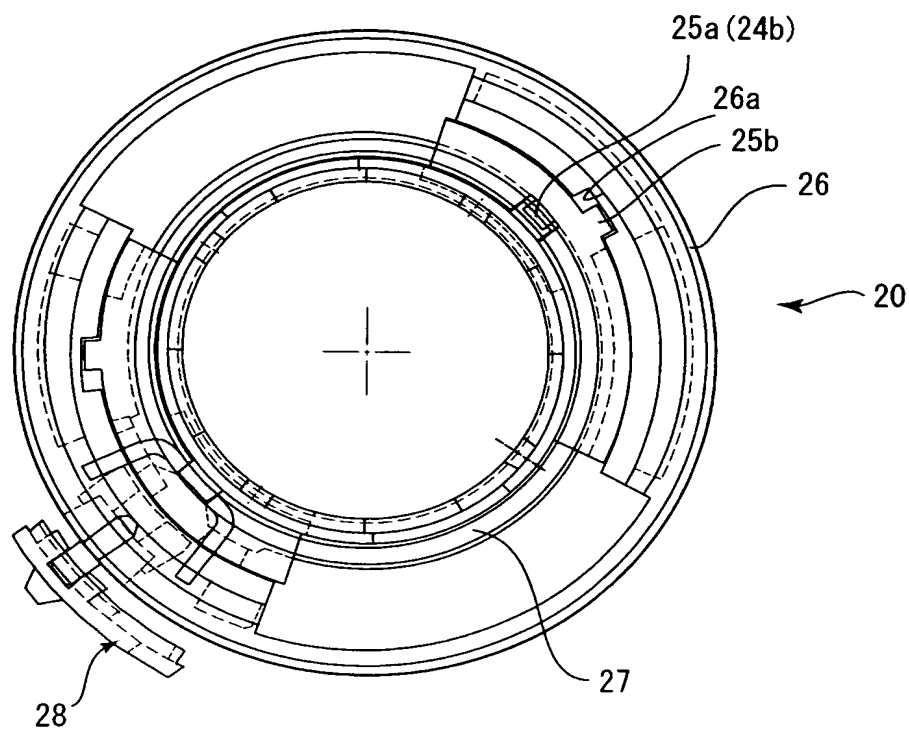
【図 15】



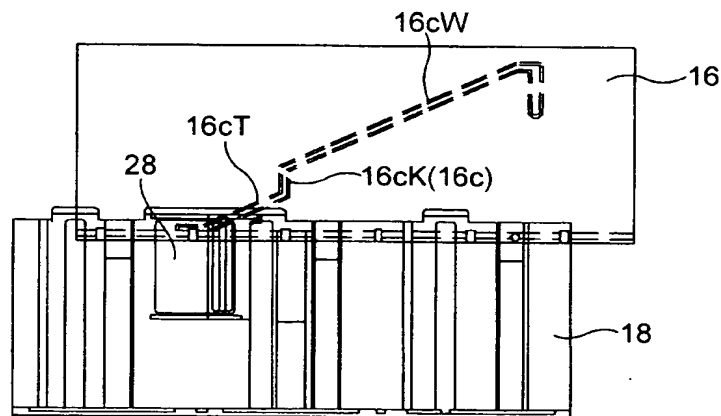
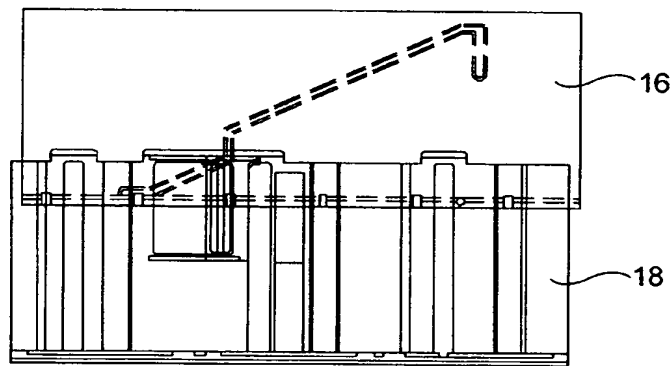
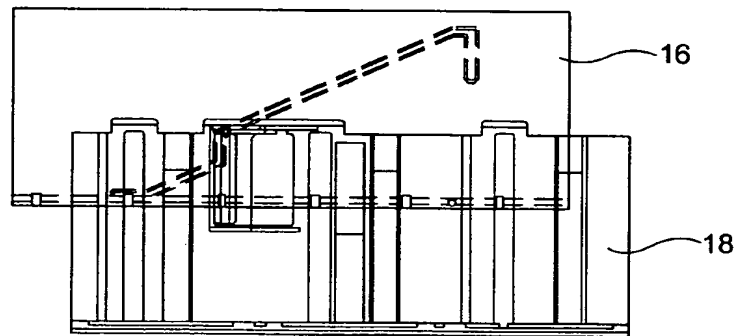
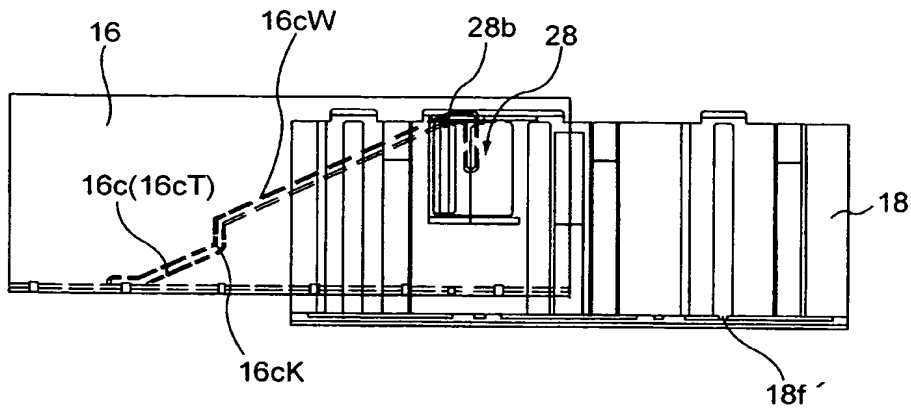
【図 16】



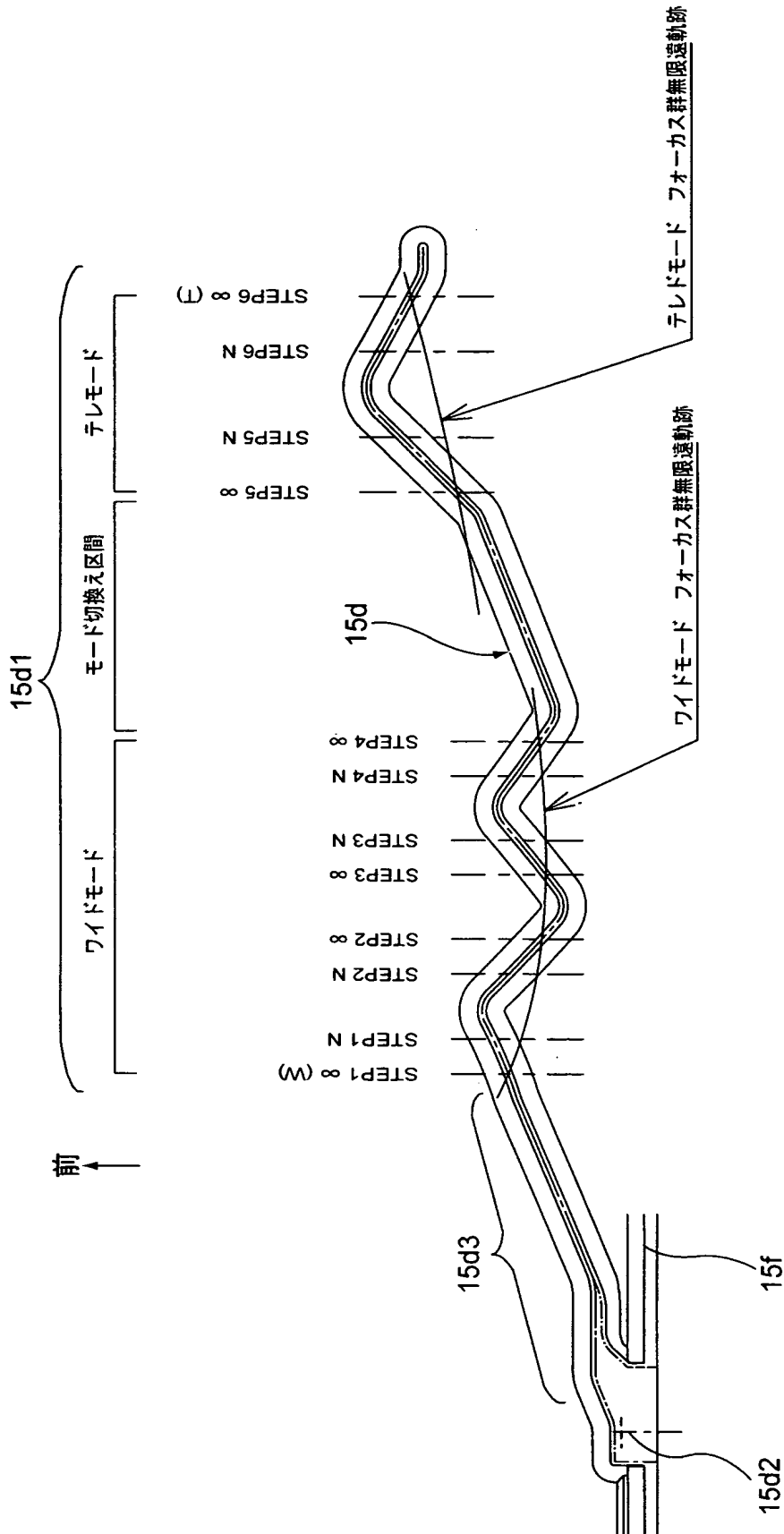
【図 17】



【図 18】



【図 1 9】





【書類名】 要約書

【要約】

【目的】 第2レンズ枠の正逆回転で間隔を変化させることができる、構成が簡単なレンズ間隔可変機構を提供する。

【構成】 第1のレンズ群を支持した、光軸方向の直進移動が可能な第1レンズ枠；第2のレンズ群を支持し、上記第1レンズ枠に対して一定角度の相対回転が可能な光軸方向移動を規制した第2レンズ枠；上記第1レンズ枠と第2レンズ枠にそれぞれ形成した互いに嵌合関係となる一対の筒状部；この一対の筒状部の嵌合面のいずれか一方に周方向に間隔をおいて形成した、周方向及び軸方向の双方に対して傾斜した複数の傾斜カム面と、他方に形成した、この傾斜カム面に対応するフォロア突起；この傾斜カム面とフォロア突起とが常時当接する方向に上記第1レンズ枠を移動付勢するばね手段；及び上記第2レンズ枠に正逆の回転を与える正逆回転駆動手段；を有することを特徴とするレンズ間隔可変機構。

【選択図】 図11

## 認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2 0 0 2 - 3 5 9 8 0 5
受付番号	5 0 2 0 1 8 7 7 7 2
書類名	特許願
担当官	小松 清 1 9 0 5
作成日	平成 1 4 年 1 2 月 1 6 日

## &lt; 認定情報・付加情報 &gt;

【提出日】	平成14年12月11日
-------	-------------

次頁無

特願 2 0 0 2 - 3 5 9 8 0 5

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[ 0 0 0 0 0 0 5 2 7 ]

1. 変更年月日

2 0 0 2 年 1 0 月 1 日

[変更理由]

名称変更

住 所

東京都板橋区前野町 2 丁目 3 6 番 9 号

氏 名

ペンタックス株式会社